

(54)Title: WALKING ASSIST DEVICE

(54)発明の名称 歩行補助装置

(57) Abstract

A walking assist device which comprises a moving body, which is movable, a support provided on the moving body for supporting a user, and means for decreasing a rate of speed change of the moving body relative to a change of a force, which the user acts on the support when the moving body increases in speed. Accordingly, even when the user applies a great force on the support when stumbling, the moving body can be prevented from rapidly moving, so that there is less possibility that the user is left behind.

The diagram illustrates a walking assist device on an inclined plane 31. A user 2 is standing on a moving body 3. The user's center of mass is at a height  $M_{2g}$  from the base of the moving body. The user's feet are at a height  $w_f$  from the base. The user is holding a support 4, which is connected to a vertical rod 6. The rod 6 is part of a mechanism 7, 8, 9, 10, 11 that controls the speed of the moving body. The moving body 3 has wheels 5 and is driven by a motor 34 which provides a force  $(G_x, G_y)$ . The inclined plane 31 is at an angle  $\theta$ . A coordinate system  $(x, y)$  is shown at the bottom right. Arrows 1, A, V indicate the direction of movement. Forces  $W_s$ ,  $U_x$ ,  $U_h$  are shown acting on the user and the support.

## 明 細 書

## 歩行補助装置

## 技術分野

本発明は、移動を可能とする移動体と使用者を支持する支持部とを備えて、使用者  
5 の歩行を補助する歩行補助装置に関する。

## 背景技術

歩行機能に障害のある高齢者や障害者等の歩行を補助する機器として、例えば特開  
平 2 - 5 9 5 3 号公報に記載の歩行補助器がある。この公報では、後側に使用者の踏  
立空間を形成した下部フレームと、この下部フレームの左右両側部の前方と後方のそ  
10 れぞれに、制動機構を有する自在キャストと、制動機構を操作する操作部とを備えた  
歩行補助器を開示している。また、制動機構として、操作部のレバーを片手で握ると、  
キャストの近傍に配設された駆動片が回動軸を中心に回転し、作動棒の上端に当たっ  
て作動棒を下方に押し下げ、さらに作動棒が車輪との摩擦接触面を有する制動片を車  
輪に押し付けて転向、走行を不能にするブレーキを開示している。

15 また、特開平 5 - 3 2 9 1 8 6 号公報には、歩行を介助する移動体と、歩行者の自  
重を支える支持部と、歩行者が歩行する方向の力を検出する検出器と、この検出器か  
らの検出値とその目標値とを比較して移動体を移動制御する歩行介助装置が開示され  
ている。また、この公報では、力目標値を設定する左右の設定器と、力目標値と力検  
出器からの力検出値とをそれぞれ比較する左右の比較器と、この比較器からの差分を  
20 それぞれ増幅する係数器と、係数器からの増幅差分値と設定器からの力目標値とをそ  
れぞれ加算する加算器とを備えた制御手段とが開示されている。さらに、この制御手  
段を用いて、歩行者が歩行介助装置の質量や路面の傾斜によらず、常に一定の力で歩  
行介助装置を押すことができることが開示されている。

特開平 2 - 5 9 5 3 号公報に記載の歩行補助器は、使用者が自らの力のみで手押し  
25 することにより使用する歩行補助器であるが、このような手押しの歩行補助器におい  
ては、使用者がつまずいた場合、弾みで歩行補助器を強く前方に押し出すことが考え

られる。これによって、使用者が取り残される状況が生じる可能性がある。

この場合、手動ブレーキ機構によって、使用者が自ら操作部のレバーを握って制動をかけることも考えられるが、使用者である高齢者や障害者等は、ブレーキ操作を困難とする場合があり、つまずいた場合や斜面で使用した場合等に、ブレーキ操作が遅れることも考えられ、操作性の面で改善が望まれる。

また、常に車輪の回転に抵抗を付与して補助器を移動しにくくしておけば、使用者が取り残される心配は少なくなるが、使用者は常に強い力で補助器を押す必要があり、扱いにくいものとなることは明らかである。

また、特開平5-329186号公報に記載の歩行介助装置のように、その移動制御を使用者から装置に働く力に基づいて行う装置では、使用者がつまずいた弾みで装置に強い力を加えると、この無意識に加えられた強い力に基づいて装置が大きく動くよう移動制御され、使用者が取り残される可能性がある。

さらに、この歩行介助装置では、使用者が希望する一定の力 $U_{ref}$ を設定することにより、平地および斜面において、この力 $U_{ref}$ で歩行介助装置を押すことができる。このとき、歩行介助装置に設定する力 $U_{ref}$ を0（零）に設定すると、斜面において歩行介助装置に加える力を0（零）にした状態でも、すなわち手を離れた状態でも歩行介助装置を停止させることができる。

しかし、使用者が脚にかかる負担を軽減したりバランスを維持するために、装置に寄りかかると、装置に鉛直下向きの力が与えられることになる。傾斜面においてこのような力を加えると、力検出器によって装置を斜面下向きに押したのと同様の力が検出されることになり、装置が下向きに移動制御され、使用者が取り残される可能性がある。

このことは歩行中においても言えることであり、装置に寄りかかりながら歩行すると、装置に鉛直下向きの力が与えられ、使用者が認識している力よりも大きな力に基づいて装置が下向きに移動制御され、使用者が取り残される可能性がある。

しかし従来の装置では、上記のような場合に、使用者の操作によらず自動的に制動をかけることについては配慮されていなかった。そこで本発明の目的は、使用者が装置に無意識に加えた力によって、歩行補助装置が移動、或いは移動制御され、使用者が取り残されるのを防ぐことに配慮した、安全な歩行補助装置を提供することにある。

- 5     上記目的を達成するために、本発明は、移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部とを有する歩行補助装置において、前記移動体の速度が増加したときに、前記支持部に作用する力の変化に対する前記移動体の速度の変化率を低減させる手段を備えたものである。

- 10    また、本発明は、移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、支持部に作用する力を検出する力検出手段と、この力検出手段の検出結果に基づいて、前記移動体の速度が増加したときに前記支持部に作用する力の変化に対する前記移動体の速度の変化率を低減させる制御手段を備えたものである。

- 15    また、本発明は、移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部とを有する歩行補助装置において、前記移動体の速度が増加したときに、前記移動体に付与する抵抗力を大きくする抵抗付与手段を備えたものである。

- 20    以上の歩行補助装置では、移動速度が速いときの方が移動速度が低いときよりも増速しにくくなるので、使用者がつまずいた弾みで支持部に強い力を加えても、移動体が急速に移動することを防ぐことができ、使用者が取り残される可能性が少なくなる。
- 20    このとき、低い速度では、小さな力でも移動体は容易に移動するので、取扱が容易になる。

- 25    また、本発明は、移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、前記支持部に作用する力を検出し、この力の変化に対する加速度の変化率を制御する制御手段を備え、
- 25    この制御手段は、前記変化率を減速時に対して加速時に低減するようにしたものである。

また、本発明は、移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体に加えられる力に基づいて前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、前記移動体が加速する方向に力を加えたときの加速度の絶対値を、減速する方向に同じ力を加えたときの加速度の絶対値よりも小さくしたものである。

- 5 これらの歩行補助装置では、移動体が前向きに急速に移動して使用者が取り残されるという状況を未然に防ぐために、加速性能を低く設定しても、高い減速性能を得ることができ、使用者が何らかの理由で急に立ち止まっても、速やかに停止することができるので、歩行補助装置から取り残されるという状況を未然に防ぐことができる。

- また、本発明は、移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体に加えられる力に基づいて前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、前記移動体の傾斜角度を検出する傾斜角検出手段を備え、前記傾斜角検出手段の出力に基づいて、前記移動体に加えられる鉛直方向の力の成分の影響を除去するように、前記移動体の移動制御を補正するようにしたものである。
- 10

- また、本発明は、移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体に加えられる力に基づいて前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、斜面において、前記移動体に水平方向の力を加えない状態で鉛直方向の力を加えても、その位置を保持するように移動制御するようにしたものである。
- 15

- 斜面においては、使用者から移動体に加えられた鉛直方向の力によって、歩行補助装置の前後方向の力成分が生じ、この力成分によって移動体が移動制御されてしまう。
- 20 一般に、使用者から移動体に加えられた鉛直方向の力は、移動することを意識して加えられた力ではない。そこで、この力成分の影響を移動体の移動制御から除くことによって、使用者が望まない移動体の移動を防ぐことができ、使用者が歩行補助装置から取り残されるという状況を未然に防ぐことができる。

- 上記において、使用者から移動体に加えられる力は、力検出手段によって使用者から支持部に加えられる力を検出するようにするのが好ましい。
- 25

また、本発明は、移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移

動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、前記移動体が後退して物体に所定距離以内に接近したことを検出して、前記移動体を停止させる手段を備えたものである。

この歩行補助装置では、使用者が無意識に後ろ向きの力を支持部に加えても、使用者の手前で移動体の後退を止めることができ、使用者が取り残されるという状況を未然に防ぐことができる。

以上のように本発明では、使用者が歩行補助装置から取り残されるという状況を未然に防ぐことができる。

以上に説明において、移動体の増速とは、前向きでも後ろ向きでもよく、速度を増加することをいう。

#### 図面の簡単な説明

第1図は、本発明に係る歩行補助装置の一実施例の構成を示す側面図および上面図である。

第2図は、本発明に係る制御装置の一実施例の構成を示すブロック図である。

第3図は、本発明に係る制御系の一実施例の構成を説明するブロック図である。

第4図は、本発明に係る速度制御部の一実施例の内部構成を示すブロック図である。

第5図は、本発明に係る操作力と歩行補助装置の速度の関係の一実施例を示すグラフである。

第6図は、本発明に係る加速度制御部の一実施例の内部構成を示すブロック図である。

第7図は、本発明に係る操作力と歩行補助装置の加速度の関係の一実施例を示すグラフである。

第8図は、本発明に係る歩行補助装置の特性の一実施例を示すブロッ

ク線図である。

発明を実施するための最良の形態

従来の歩行補助装置では、使用者がつまずいた場合などに、以下の過程が起こり、使用者が歩行補助装置から取り残され、最悪の場合、転倒

5 する可能性があった。

(1) 使用者がつまずいたなど、何らかのきっかけにより使用者がバランスを崩す。

(2) つまずいた弾みで使用者が歩行補助装置を前方へ強く押し出す、あるいは、使用者が転倒を防ぐために歩行補助装置に寄り掛かる。

10 (3) 歩行補助装置が使用者から水平方向に強い力を受ける。また使用者の体重が加わるため、垂直方向にも強い力を受ける。

(4) 歩行補助装置が大きな加速度で急加速する。

(5) 歩行補助装置が短時間のうちに大きな速度を持つ。

(6) 使用者が歩行補助装置の動きに対応できずさらにバランスを崩  
15 して転倒する。

本発明の歩行補助装置は、歩行補助装置の加速度および速度を制御することにより、上記の過程の進行を抑制し、使用者の転倒を防止して、安全な歩行を可能とする。

第1図に本発明の歩行補助装置の構成を示す。歩行補助装置1は、車  
20 輪5により移動可能な移動体3と、使用者2を支持する支持部4を備えている。支持部4は移動体3に取り付けられており、移動体3と共に移動する。車輪5は駆動手段である左右のモータ7に接続されており、モータ7を駆動することにより、歩行補助装置1を前進、後退あるいは旋回させることができる。

25 また、歩行補助装置1は、使用者2から支持部4を介して装置または移動体3に加えられる少なくとも前後・上下方向の力および上下方向の

軸回りのモーメントを検出する力検出手段である力センサ 6 と、移動体 3 の速度を検出する速度検出手段である速度センサ 8 と、移動体 3 の少なくとも前後方向の傾斜角を検出する傾斜角検出手段である傾斜センサ 10 を備えている。また、支持部 4 以外の部分に対する使用者 2 の接触  
5 あるいは接近を検出する、近接検出手段である近接センサ 9 を備えている。

なお、歩行補助装置 1 の前後方向とは、歩行補助装置 1 が置かれた面に沿う方向のことであり、上下方向とは、この面に垂直な方向のことである。

10 支持部 4 により使用者 2 を支持し、制御装置 11 により、力センサ 6、速度センサ 8、傾斜センサ 10、および近接センサ 9 の出力に応じてモータ 7 の速度あるいはトルクを制御して、歩行補助装置 1 の速度  $V$  および加速度  $A$  を制御することにより、使用者 2 の転倒を防止しつつ歩行を補助する。

15 第 2 図は、本発明の歩行補助装置の制御装置 11 の構成を示すブロック図である。力センサ 6、速度センサ 8、近接センサ 9 の出力は、入力部 53 を通じて、演算部 51 に入力される。演算部 51 は、記憶部 52 に記憶されたプログラムおよびパラメータを用いて、モータ 7 の発生すべき速度を算出し、出力部 54 を通じてモータ制御器 55 に速度指令 5  
20 6 を伝達する。モータ制御器 55 は、速度センサ 8 により検出されたモータの速度と速度指令 56 が一致するように、モータ 7 を制御し、車輪 5 を駆動する。

25 なお、実際にはモータ 7 および速度センサ 8 は、左右一対存在するが、前後方向の動作を制御する場合は、左右のモータを同様に制御するので、ここでは合わせて 1 つのモータとして表す。

記憶部 52 に記憶されたパラメータは、使用者の歩行能力に応じて、



使用者や介護者がキーボード等の入力装置 6 1 を操作することにより設定することができる。また、使用者が各人に適したパラメータを記録したフロッピーディスクや IC カード等の記録媒体 6 3 を所持し、読みとり装置 6 2 に挿入することにより、パラメータを設定してもよい。

- 5     第 3 図は、本発明の歩行補助装置の制御装置 1 1 の動作を説明するブロック図である。制御装置 1 1 の要素のうち、モータ制御器 5 5 以外の部分は、実際には演算部 5 1 によって記憶部 5 2 に記憶されたプログラムを用いて実現される。

- 10    まず、力センサ 6 により、歩行補助装置 1 が使用者 2 から加わる力の歩行補助装置 1 に対する前後および上下方向の成分が検出される。

- 操作力検出部 2 1 は、傾斜センサ 1 0 の出力、すなわち歩行補助装置 1 の前後方向の傾斜角を用いて、力センサ 6 の出力の前後方向成分から重力方向に作用した力の前後方向成分を除去し、前後の操作力  $F_1$  を分離検出する。以下の制御は操作力  $F_1$  に基づいて行われるので、斜面において使用者 2 の体重が歩行補助装置 1 に加えられた場合に、操作力が検出されて歩行補助装置 1 が動くことが防止される。

- 20    摩擦生成部 2 2 は、歩行補助装置 1 の速度および動作方向に応じて、摩擦力  $F_f$  を生成し、操作力  $F_1$  から  $F_f$  を差し引いて有効操作力  $F_2$  を求める。これにより、わずかな力が加えられた場合や、力センサ 6 に誤差がある場合に、歩行補助装置 1 が不意に動くことが防止される。

速度制御部 2 3 は、有効操作力  $F_2$  に応じて移動体 3 の速度の目標値  $V_1$  を求めるが、有効操作力  $F_2$  が大きくなるにつれて、目標速度  $V_1$  が増加しにくくなるようにすることにより、歩行補助装置 1 の速度  $V$  が過大になることを防ぐ。

- 25    加速度制御部 2 4 は、速度指令  $V_2$  の時間変化率を制限しつつ  $V_2$  を目標速度  $V_1$  に追随させる。これにより、歩行補助装置 1 の加速度  $A$  を制限

する。また、加速時の操作力 $F_1$ の変化に対する加速度 $A$ の変化率を減速時よりも小さくすることにより、歩行補助装置1の急加速を防ぐと同時に、歩行補助装置1を停止させる場合には、速やかに減速できるようにする。

- 5 後退制限部25は、通常は速度指令 $V_2$ をモータ速度指令 $V_3$ として出力するが、近接センサ9により、使用者2の歩行補助装置1の支持部4以外の部分への接触あるいは接近が検出され、かつ、速度指令 $V_2$ として後退方向の速度が与えられている場合には、モータ速度指令 $V_3$ として0
- 10 装置1の接触による転倒を防止する。

- モータ制御器55は、モータ速度指令 $V_3$ と速度センサ8の出力を比較し、偏差およびその積分値にゲイン $K_p$ および $K_i$ を掛けてモータ7を駆動することにより、モータ速度 $V_4$ を指令値 $V_3$ に一致させる。歩行補助装置1は、モータ7に接続された車輪5により駆動されるので、歩行補助
- 15 装置1の速度 $V$ は、モータ速度 $V_4$ に一致する。モータ制御器55の内部で、モータ速度指令 $V_3$ とモータ速度 $V_4$ の偏差の積分をフィードバックしているので、歩行補助装置1は、モータ速度指令 $V_3$ に従って累積誤差無く動作する。例えば、歩行補助装置1が斜面に置かれており、重力によって歩行補助装置1を動かす力が働いている場合であっても、モータ
- 20 速度指令 $V_3$ を0とすれば、重力の影響を打ち消すトルクが発生し、歩行補助装置1は静止する。

- 操作力検出部21の動作を第1図を用いて説明する。傾斜角 $\theta$ の斜面32において、使用者2が歩行補助装置1の支持部4に体重の一部を預け、鉛直上向きに起立補助力 $W_1$ を受けつつ、水平方向に前進力 $U_1$ で歩
- 25 行補助装置1を押しているとする。この場合、使用者2の質量を $M_2$ とすると、使用者2の脚にかかる鉛直方向の力 $W_1$ は

$$W_f = M_2 g - W_s \quad (1)$$

となり、起立補助力 $W_s$ が大きくなるほど使用者2の脚にかかる負担が減少する。

支持部4には、歩行者2より水平方向に前進力 $U_h$ が加わり、鉛直下向きに起立補助力の反力 $W_s$ が加わる。一方、支持部4に加わる力を検出する力センサ6は、歩行補助装置1に取り付けられているので、歩行補助装置1に固定された座標系33の軸xおよびyに沿った成分を検出する。このとき、軸xは斜面32に沿う方向であり、軸yは斜面32に垂直な方向である。このため、前進力 $U_h$ と起立補助反力 $W_s$ が混ざって検出される。すなわち、検出値の成分を $F_x$ 、 $F_y$ とすると、

$$F_x = U_h \cdot \cos \theta - W_s \cdot \sin \theta \quad (2)$$

$$F_y = -U_h \cdot \sin \theta - W_s \cdot \cos \theta \quad (3)$$

となる。

ここで、仮に力センサ6の歩行補助装置1の前後方向の検出値 $F_x$ を用いて、歩行補助装置1の速度を制御したとする。

$\theta > 0$ 、すなわち上り坂の場合、使用者2が歩行補助装置1に体重の一部を預け、起立補助力 $W_s$ を受けると、 $F_x$ に負の値 $-W_s \cdot \sin \theta$ が加わる。これにより歩行補助装置1を後ろ向きに引いたのと同様の影響が現れ、前進力 $U_h$ を加えなくても、歩行補助装置1が後退してしまう。また、坂を上る方向に前進するために、より大きな前進力 $U_h$ が必要となる。

また、 $\theta < 0$ 、すなわち下り坂の場合は、歩行補助装置1を前向きに押したのと同様の効果が現れ、前進力 $U_h$ を加えなくても、歩行補助装置1が前進してしまう。また、坂を下る方向に前進する際には、速度が過大にならないように、逆に後ろ向きに力を加える必要が生じる。使用者2がバランスを崩して、歩行補助装置1に強く寄り掛かった場合には、

歩行補助装置 1 が急に前進して使用者 2 が取り残され、最悪の場合、転倒する可能性がある。

本実施例の歩行補助装置では、傾斜センサ 10 を用いて傾斜角  $\theta$  を検出し、操作力検出部 21 にて力センサ 6 の出力  $F_x$ ,  $F_y$  に対して下記の演算を行うことにより、鉛直方向成分を消去し、水平方向成分のみを分離検出する。これにより、起立補助反力  $W_s$  の影響を除去し、上記の問題を解決する。

操作力検出部 21 は、まず、傾斜センサ 10 により検出された傾斜角  $\theta$  から、次の式により、歩行補助装置 1 に固定された座標系 33 における、重力方向の単位ベクトル 34 の成分  $G_x$ ,  $G_y$  を計算する。

$$G_x = -\sin \theta \quad (4)$$

$$G_y = -\cos \theta \quad (5)$$

次に、 $G_x$ ,  $G_y$  を用い、次の式により、力センサの検出値  $F_x$ ,  $F_y$  から、 $G_x$ ,  $G_y$  と平行な成分を除くことにより、水平方向の前進力  $U_h$  の、座標系 33 における成分  $U_x$ ,  $U_y$  を求める。

$$U_x = F_x - (F_x \cdot G_x + F_y \cdot G_y) G_x \quad (6)$$

$$U_y = F_y - (F_x \cdot G_x + F_y \cdot G_y) G_y \quad (7)$$

$F_x$ ,  $F_y$  の成分を上式に代入すると、

$$U_x = U_h \cdot \cos \theta \quad (8)$$

$$U_y = -U_h \cdot \sin \theta \quad (9)$$

となり、起立補助力  $W_s$  の影響が消去され、前進力  $U_h$  の成分のみが検出されていることが確認できる。

操作力検出部 21 は上記の演算により、前進力  $U_h$  を分離検出し、歩行補助装置 1 に対する前後方向成分  $U_x$  を操作力  $F_1$  として出力する。操作力  $F_1$  に従って歩行補助装置 1 が制御されるので、斜面で使用者 2 が歩行補助装置 1 に寄り掛かっても、歩行補助装置 1 の動作は影響されない。

例えば、使用者 2 が前進力  $U_n$  を加えずに、歩行補助装置 1 に体重の一部を預け、起立補助力  $W_s$  を受けた場合、 $F_1$  が 0 となるので、モータ速度指令  $V_s$  が 0 となり、歩行補助装置 1 は動かない。なお、この時、歩行補助装置 1 は、鉛直下向きに起立補助反力  $W_s$  と、歩行補助装置 1 の質量  
5 に対する重力を受けており、歩行補助装置 1 を斜面下方に動かす力が働いているが、モータ制御器 55 が外力を打ち消すトルクを発生させるので、歩行補助装置 1 は静止状態を保つ。

また、使用者 2 が歩行補助装置 1 に体重の一部を預けつつ、坂の上り下りを行う際には、預けた体重の影響を受けずに、楽に歩行できる。また、下り坂においてバランスを崩して歩行補助装置 1 に強く寄り掛かっ  
10 ても、歩行補助装置 1 は、力の鉛直方向の成分の影響を受けないので、歩行補助装置 1 の動きが抑制され、使用者が歩行補助装置 1 から取り残される心配がなく、転倒の危険も低減される。

摩擦発生部 22 は、操作力  $F_1$  およびモータ速度指令  $V_s$  から、摩擦力  
15  $F_f$  を生成する。歩行補助装置 1 が静止している場合は、摩擦力  $F_f$  とし、静止摩擦を生成する。すなわち、摩擦設定値を  $F_{f0}$  として、操作力  $F_1$  が  $F_{f0}$  以下の場合には、 $F_f$  を  $F_1$  と釣り合わせ、 $F_1$  の大きさが  $F_{f0}$  を越える場合には、 $F_f$  の大きさを  $F_{f0}$  に制限する。また、歩行補助装置 1 が動いている場合には、 $F_f$  の大きさを  $F_{f0}$  とし、速度を妨げるよ  
20 うに符号を定める。

歩行補助装置 1 の速度  $V$  は、モータ速度指令  $V_s$  により制御されるので、歩行補助装置 1 の速度と動作方向は、モータ速度指令  $V_s$  の大きさと符号から判断できる。すなわち、モータ速度指令  $V_s$  の大きさが十分小さい値  $V_{min}$  以下である場合には、歩行補助装置 1 は静止していると見なせる。  
25 また、 $V_s$  が  $V_{min}$  よりも大きい正の値の場合は、歩行補助装置 1 は前進しており、 $V_s$  が  $-V_{min}$  よりも小さい負の値の場合は、歩行補助装置 1

は後退していると見なせる。ここで、 $V_{min}$ は使用者2が歩行補助装置1が静止していると感じる程度の小さい値であり、望ましくは1 cm/s以下に定める。

上記を式で表すと以下のようになる。

$$5 \quad F_f = F_1 \quad (|V_3| \leq V_{min}, |F_1| \leq F_{f0} \text{ のとき}) \quad (10)$$

$$F_f = F_{f0} \quad (|V_3| \leq V_{min}, F_1 > F_{f0} \text{ のとき}) \quad (11)$$

$$F_f = -F_{f0} \quad (|V_3| \leq V_{min}, F_1 < -F_{f0} \text{ のとき}) \quad (12)$$

$$F_f = F_{f0} \quad (V_3 > V_{min} \text{ のとき}) \quad (13)$$

$$F_f = -F_{f0} \quad (V_3 < -V_{min} \text{ のとき}) \quad (14)$$

- 10 操作力 $F_1$ から摩擦力 $F_f$ を差し引いて有効操作力 $F_2$ を求めており、 $F_2$ に従って歩行補助装置1の速度が制御されるので、使用者2には、歩行補助装置1に摩擦力 $F_f$ が働いているように感じられる。これによって、使用者2が意図せずに歩行補助装置1に対してわずかな力を加えた場合や、力センサ6に誤差がある場合に、歩行補助装置1が不意に動くことが防止される。摩擦設定値 $F_{f0}$ は、過大な値にすると使用者2にとって
- 15 負荷になるので、上記の不意な動作を防止できる範囲で小さい値とするのが良く、望ましくは、0.5 N以下に設定する。

- 第4図は、速度制御部23の内部構成を示すブロック図である。速度制御部23は、有効操作力 $F_2$ にゲイン $K_{fv}$ を掛けて、歩行補助装置1
- 20 を動かす目標とする速度を求め、その値を $-V_{max2}$ から $V_{max2}$ の範囲に制限したものを、目標速度 $V_1$ として出力する。この動作を式で表すと、

$$V_1 = K_{fv} \cdot F_2 \quad (-V_{max2} \leq K_{fv} \cdot F_2 \leq V_{max1} \text{ のとき}) \quad (15)$$

$$V_1 = V_{max1} \quad (K_{fv} \cdot F_2 > V_{max1} \text{ のとき}) \quad (16)$$

$$V_1 = -V_{max2} \quad (K_{fv} \cdot F_2 < -V_{max2} \text{ のとき}) \quad (17)$$

- 25 となる。

歩行補助装置1の速度 $V$ は目標速度 $V_1$ に従って制御される。速度 $V$ が

目標速度  $V_1$  に一致している時の、操作力  $F_1$  と目標速度  $V_1$  の関係、すなわち操作力  $F_1$  と速度  $V$  の関係を第5図のグラフの実線で示す。摩擦力  $F_1$  が働いているため、操作力  $F_1$  の絶対値が摩擦設定値  $F_{10}$  以下の場合、速度  $V$  は0を保つ。使用者2が歩行補助装置1に前向きに力を加えて、正の操作力  $F_1$  を発生させ、 $F_1$  が  $F_{10}$  を越えると、操作力  $F_1$  に従って速度  $V$  が増加するが、速度が速度制限値  $V_{max1}$  に達すると、それ以上速度が増加しなくなる。これにより、使用者2がつまずいた場合などに、歩行補助装置1に強い力を加えても、速度  $V$  が過大になることが防止される。

10 また、使用者2が歩行補助装置1に後ろ向きに力を加え、負の操作力  $F_1$  を発生させた場合にも、同様に速度  $V$  は  $-V_{max2}$  に制限される。これにより、使用者2が後ろ向きに転倒することが防止される。

速度制限値  $V_{max1}$ 、 $V_{max2}$  は、使用者2の歩行能力に応じて設定できる。ここで、前向きに比べて後ろ向きの歩行は難しく転倒の恐れが大きいことを考慮して、 $V_{max2}$  は  $V_{max1}$  よりも小さく設定してもよい。  
15 望ましくは、 $V_{max1}$  は  $1\text{ m/s}$  以下、 $V_{max2}$  は  $0.5\text{ m/s}$  以下に設定する。

また、必ずしも  $V_{max1}$ 、 $V_{max2}$  のような最大値を定める必要はなく、あくまでも力の増加に対する速度の増加を小さく抑えれば、目的を達成  
20 できる場合もあるであろう。

なお、第5図の実線で示した例では、操作力  $F_1$  と目標速度  $V_1$  の関係は折れ線で表されているが、破線で示したような滑らかな曲線になるようにすることもできる。この時、上記の転倒防止効果を得るには、 $F_1$  の絶対値の増加に従って力の変化に対する速度の変化率が減少するように  
25 すればよい。すなわち、 $F_1$  の絶対値の増加に従って線の傾きを小さくする。目標速度  $V_1$  は  $F_1$  から上記の条件を満たす滑らかな関数を用いて算

出すことができる。たとえば、 $V_1$ を $F_1$ の3乗根に比例させてもよい。また、記憶部52に数表を記憶し、それを参照して $F_1$ から $V_1$ を求めてもよい。

このようにすれば、操作力 $F_1$ が増加するに従って、連続的に力の変化  
5 に対する速度の変化率が減少するので、使用者2に違和感を与えずに、速度を制限して安全性を高めることができる。一方、小さな力で平常歩行を行っている時は、操作力 $F_1$ に応じて、速度 $V$ が十分に大きく変化するので、使用者2は大きな抵抗を受けずに楽に歩行することができる。

第6図は加速度制御部24の内部構成を示すブロック図である。加速  
10 度制御部24は、速度指令 $V_2$ の時間変化率を制限しつつ、速度指令 $V_2$ を目標速度 $V_1$ に追随させる。これにより、歩行補助装置1の加速度を制限する。

まず、目標速度 $V_1$ と速度指令 $V_2$ の偏差 $V_d$ を求め、 $V_d$ にゲイン $K_{v,1}$ を掛け、その絶対値が加速度制限値 $A_{max,1}$ を越えないように制限し  
15 て、加速度指令 $A_1$ を求める。また、 $V_d$ にゲイン $K_{v,2}$ を掛け、その絶対値が加速度制限値 $A_{max,2}$ を越えないように制限して、加速度指令 $A_2$ を求める。

加減速判別部42は速度偏差 $V_d$ と速度指令 $V_2$ の符号を比較し、同符号の場合、すなわち速度指令 $V_2$ の絶対値を増加させる場合には、モード  
20 切り替え部45により加速度指令 $A_1$ を選択する。一方、 $V_d$ と $V_2$ が逆符号の場合、すなわち速度指令 $V_2$ の絶対値を減少させる場合には、加速度指令 $A_2$ を選択する。選択された加速度指令 $A_3$ を積分器46により積分し、速度指令 $V_2$ として出力する。

速度指令 $V_2$ と目標速度 $V_1$ の偏差を積分して速度指令 $V_2$ を求めているので、速度指令 $V_2$ は、 $V_1$ に追随する。歩行補助装置1の速度 $V$ は速度  
25 指令 $V_2$ に一致するように制御されるが、加速度指令 $V_2$ は加速度指令



$A_3$ を積分したものであるので、速度 $V$ は加速度指令 $A_3$ の積分に一致する。すなわち、加速度指令 $A_3$ は歩行補助装置1の加速度 $A$ に一致する。

ゲイン $K_{va1}$ 、 $K_{va2}$ および加速度制限値 $A_{max1}$ 、 $A_{max2}$ は、使用者2の歩行能力に応じて定めるが、加速時に用いられるパラメータ $K_{va1}$ 、 $A_{max1}$ は減速時のパラメータ $K_{va2}$ 、 $A_{max2}$ よりも小さくする。

5  $K_{va2}$ 、 $A_{max2}$ より小さくする。

ここで、速度指令 $V_2$ がある正の値 $V_{20}$ である時、すなわち歩行補助装置1が速度 $V_{20}$ で前進している時の、操作力 $F_1$ と加速度指令 $A_3$ の関係、すなわち $F_1$ と歩行補助装置1の加速度 $A$ の関係を第7図に示す。

ゲイン $K_{va1}$ を $K_{va2}$ よりも小さくしているので、加速度 $A$ の符号によりグラフの傾きが変化する。加速度 $A$ が正、すなわち加速時の操作力 $F_1$ の変化に対する加速度 $A$ の変化率は、減速時に比べて小くなる。

使用者2が歩行補助装置1を前に押すと、正の操作力 $F_1$ が検出されるが、 $F_1$ が $F_{10} + V_{20} / K_{fv}$ に等しければ、摩擦生成部22および速度制御部23の作用により、速度目標値 $V_1$ は $V_{20}$ と等しくなるので、速度偏差 $V_d$ は0となり、加速度指令 $A_3$ が0となる。従って、歩行補助装置1は一定速度 $V_{20}$ で前進し続ける。

使用者2が歩行補助装置1を押す力を増し、操作力 $F_1$ が増加すると、速度偏差 $V_d$ が正となるので、加速度指令 $A_1$ が選択され、加速度指令 $A_3$ が正の値 $K_{va1} \cdot V_d$ になる。従って、歩行補助装置1は加速度 $K_{va1} \cdot V_d$ で加速する。操作力 $F_1$ がさらに増加すると、歩行補助装置1の加速度 $A$ はさらに増加するが、加速度 $A$ が負の場合に比べて変化率は小さい。また、加速度 $A$ の大きさは加速度制限値 $A_{max1}$ を越えないように制限される。

一方、使用者2が歩行補助装置1を押す力を弱めるか逆に歩行補助装置1を後ろに引き、操作力 $F_1$ が減少すると、速度偏差 $V_d$ が負となるので、加速度指令 $A_2$ が選択され、加速度指令 $A_3$ が $K_{va2} \cdot V_d$ になる。

従って、歩行補助装置 1 は負の加速度  $K_{v,a2} \cdot V_a$  により減速する。操作力  $F_1$  がさらに減少すると、歩行補助装置 1 の加速度  $A$  はさらに負の大きな値となるが、加速度  $A$  が正の場合に比べて変化率は大きい。また、加速度指令  $A_s$  の絶対値は  $A_{max2}$  を越えないように制限される。

- 5      上記のように歩行補助装置の加速度  $A$  が制御されるので、使用者 2 がつまずき、歩行補助装置 1 に前向きに強い力を加えた場合であっても、歩行補助装置 1 が急加速しないので、使用者 2 が歩行補助装置 1 から取り残される心配がなく、転倒の可能性も低減できる。一方、使用者 2 が歩行補助装置 1 から離れて操作力  $F_1$  が 0 になった場合や、歩行補助装置
- 10    1 を停止させるために、後ろ向きに力を加えた場合に、十分大きな負の加速度が発生するので、歩行補助装置 1 を速やかに停止させることができる。また、負の加速度の大きさは加速度制限値  $A_{max2}$  により制限されているので、急停止によって使用者 2 が歩行補助装置 1 に衝突することが防止される。

- 15    加速時の加速度制限値  $A_{max1}$  は、使用者 2 が不自由に感じない範囲で小さい値に設定する。望ましくは、毎秒  $1 \text{ m/s}$  以下にする。また、減速時の加速度制限値  $A_{max2}$  は歩行補助装置を安全かつ速やかに停止できるように設定する。望ましくは、毎秒  $1 \text{ m/s}$  から毎秒  $5 \text{ m/s}$  の範囲にする。

- 20    本発明の歩行補助装置の特性をブロック線図で表すと第 8 図のようになる。ここでは、速度制御部 23 および加速度制御部 24 の効果のみを示しており、速度制限値および加速度制限値の影響は省いている。ゲイン  $K_{v,a}$  は加速時は  $K_{v,a1}$ 、減速時は  $K_{v,a2}$  に切り替わる。ブロック線図より、歩行補助装置 1 を押す力  $F$  と歩行補助装置 1 の速度  $V$  の伝達関数
- 25    を求めると、

$$H(s) = 1 / \{ s / (K_{fv} \cdot K_{v,a}) + 1 / K_{fv} \} \quad (18)$$

となる。一般に慣性 $M$ 、粘性抵抗 $L$ を持つ系の伝達関数は、 $1 / (M s + L)$ となる。上式と比較すると、

$$M = 1 / (K_{fv} \cdot K_{va}), \quad L = 1 / K_{fv} \quad (19)$$

となる。すなわち、ゲイン $K_{fv}$ および $K_{va}$ を設定することにより、歩行

- 5 補助装置 1 の見かけの慣性および粘性を自由に設定できる。見かけの慣性 $M$ は、加速時と減速時でゲイン $K_{va}$ が変化することにより、加速時には $M_1$ 、減速時には $M_2$ と変化する。

見かけの粘性 $L$ が小さすぎると、歩行補助装置 1 が容易に動きすぎて不安定となり、大きすぎると、押すために必要な力が大きくなるので、

- 10  $L$ は使用者の歩行能力に応じて適量に設定する。望ましくは、 $20 \text{ N s} / \text{m}$ から $500 \text{ N s} / \text{m}$ の範囲にする。従って、ゲイン $K_{fv}$ は $0.002 \text{ m} / \text{s N}$ から $0.05 \text{ m} / \text{s N}$ の範囲にするのが望ましい。

加速時の見かけの慣性 $M_1$ は、急加速を防止するために、使用者 2 が不自由でない範囲で大きく設定するのが良く、望ましくは、 $50 \text{ kg}$ から

- 15  $200 \text{ kg}$ の範囲にする。

減速時の見かけの慣性 $M_2$ は、速やかに停止できるようにするために $M_1$ よりも小さい値に設定するのが良く、望ましくは、 $M_1$ の $0.6$ 倍以下にする。 $K_{va1}$ および $K_{va2}$ は、 $K_{fv}$ および $M_1$ 、 $M_2$ より計算して設定する。

- 20 また、使用者 2 が歩行補助装置 1 から離れた時の、歩行補助装置 1 の速度 $V$ の減衰の時定数 $T$ は、 $M / L$ で表すことができ、 $1 / K_{va}$ となる。速やかに速度 $V$ を減衰させるためには、時定数 $T$ が小さい方が良く、 $2$ 秒以下にするのが望ましい。従って $K_{va}$ は $0.5 [1 / \text{s}]$ 以上に設定するのが望ましい。

- 25 後退制限部 25 は、歩行補助装置 1 と使用者 2 の接触による転倒を防止する。歩行補助装置 1 が後退中に使用者の体の前部と接触すると、使

1 5 用者は転倒を防ぐために支持部 4 につかまるが、これにより後ろ向きの  
操作力  $F_1$  が発生し、さらに歩行補助装置 1 が後退すると、使用者 2 が転  
倒する可能性がある。後退制限部 25 は、速度指令  $V_2$  が負すなわち、後  
退方向の速度指令が与えられている時に、近接センサ 9 により、歩行補  
助装置 1 の支持部 4 以外の部分への使用者 2 の接触あるいは接近が検出  
されると、モータ速度指令  $V_3$  を 0 にして歩行補助装置を停止させる。こ  
れにより、使用者 2 の転倒が防止される。

10 特に、使用者 2 の脚部が歩行補助装置に接触しやすいので、近接セン  
サ 9 は、特に歩行補助装置 1 の内側下部に取り付けて、使用者 2 の脚部  
の接近を検出することが望ましい。近接センサ 9 としては、接触式タッ  
チセンサ、光ビーム遮断検出センサ、光学測量式センサ、超音波距離セ  
ンサ等が利用できる。

15 なお、上記の実施例では、歩行補助装置 1 の前後方向の運動について  
述べているが、前後方向の力の代わりに上下軸回りのモーメントを検出  
し、左右のモータを同方向に駆動する代わりに左右のモータを逆方向に  
駆動すれば、回転運動についても同様の制御を行うことができる。

20 また、上記の実施例では、モータ制御器 55 として、演算部 51 から  
与えられた速度指令 56 と速度センサ 8 により検出されたモータ速度を  
比較して、速度フィードバックを行うことによりモータの速度を制御す  
る、速度制御形モータ制御器を用いているが、トルク指令に従ってモー  
タのトルクを制御する、トルク指令形モータ制御器を用いてもよい。そ  
の場合、演算部 51 において速度フィードバック演算を行うことにより、  
必要なトルクを算出して、トルク指令をモータ制御器に与える。

25 また、トルク制御形モータ制御器を用いる場合、傾斜センサ 10 に  
よって検出された傾斜角に応じて、歩行補助装置 1 に加わる重力や使用  
者 2 から歩行補助装置 1 に加えられる鉛直方向の力の影響を打ち消すた

めのトルクを算出して、トルク指令に加えるようにしても良い。

このようにすれば、速度制御形モータ制御器の内部の積分要素によって、外力の影響を打ち消すトルクを発生する場合に比べて、時間遅れなく必要なトルクを発生することができる。

- 5     また、上記の実施例では、モータ 7 によって、歩行補助装置 1 の速度および加速度を制御しているが、モータの代わりに電磁ブレーキ等の制御可能なブレーキを用いてもよい。ブレーキを用いた場合、斜面を登るためのトルクの補助はできなくなるが、歩行補助装置の斜面下方への移動の防止や、速度超過の防止を安価に実現することができる。
- 10    また、さらに安価な構成として、粘性流体を用いたブレーキなど、速度に応じて抵抗を発生する機構を車輪 5 に取り付けることによって、第 5 図に示した力と速度の関係を実現するようにしてもよい。

## 請求の範囲

1. 移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部とを有する歩行補助装置において、

5 前記移動体の速度が増加したときに、前記支持部に作用する力の変化に対する前記移動体の速度の変化率を低減させる手段を備えたことを特徴とする歩行補助装置。

2. 移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、

10 支持部に作用する力を検出する力検出手段と、この力検出手段の検出結果に基づいて、前記移動体の速度が増加したときに前記支持部に作用する力の変化に対する前記移動体の速度の変化率を低減させる制御手段を備えたことを特徴とする歩行補助装置。

3. 移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部とを有する歩行補助装置において、

15 前記移動体の速度が増加したときに、前記移動体に付与する抵抗力を大きくする抵抗付与手段を備えたことを特徴とする歩行補助装置。

4. 移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、

20 前記支持部に作用する力を検出し、この力の変化に対する加速度の変化率を制御する制御手段を備え、この制御手段は、前記変化率を減速時に対して加速時に低減することを特徴とする歩行補助装置。

5. 移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体に加えられる力に基づいて前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、

25 前記移動体が加速する方向に力を加えたときの加速度の絶対値を、減速する方向に同じ力を加えたときの加速度の絶対値よりも小さくしたこ

とを特徴とする歩行補助装置。

6. 移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体に加えられる力に基づいて前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、

- 5 前記移動体の傾斜角度を検出する傾斜角検出手段を備え、前記傾斜角検出手段の出力に基づいて、前記移動体に加えられる鉛直方向の力の成分の影響を除去するように、前記移動体の移動制御を補正することを特徴とする歩行補助装置。

7. 移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体に加えられる力に基づいて前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、
- 10

斜面において、前記移動体に水平方向の力を加えない状態で鉛直方向の力を加えても、その位置を保持するように移動制御することを特徴とする歩行補助装置。

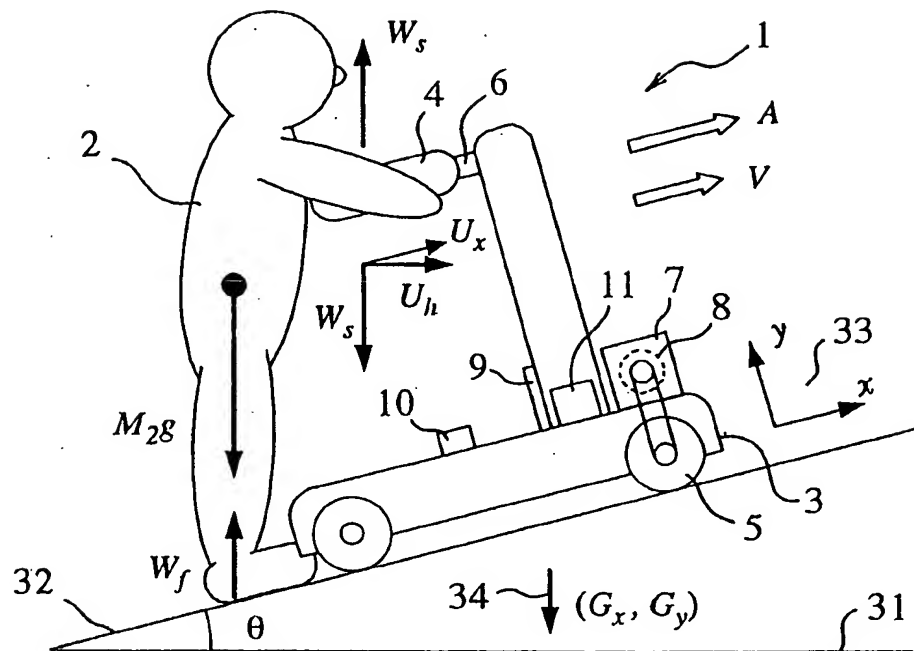
- 15 8. 移動可能な移動体と、この移動体に備えられた支持部と、前記移動体の移動を制御する制御装置とを有する歩行補助装置において、

前記移動体が後退して物体に所定距離以内に接近したことを検出して、前記移動体を停止させる手段を備えたことを特徴とする歩行補助装置。

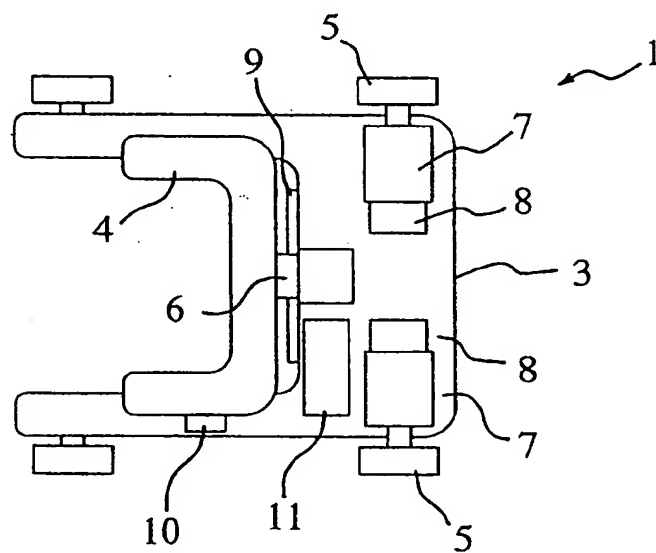
特徴とする歩行補助装置。

1 / 8

第1図



(A)

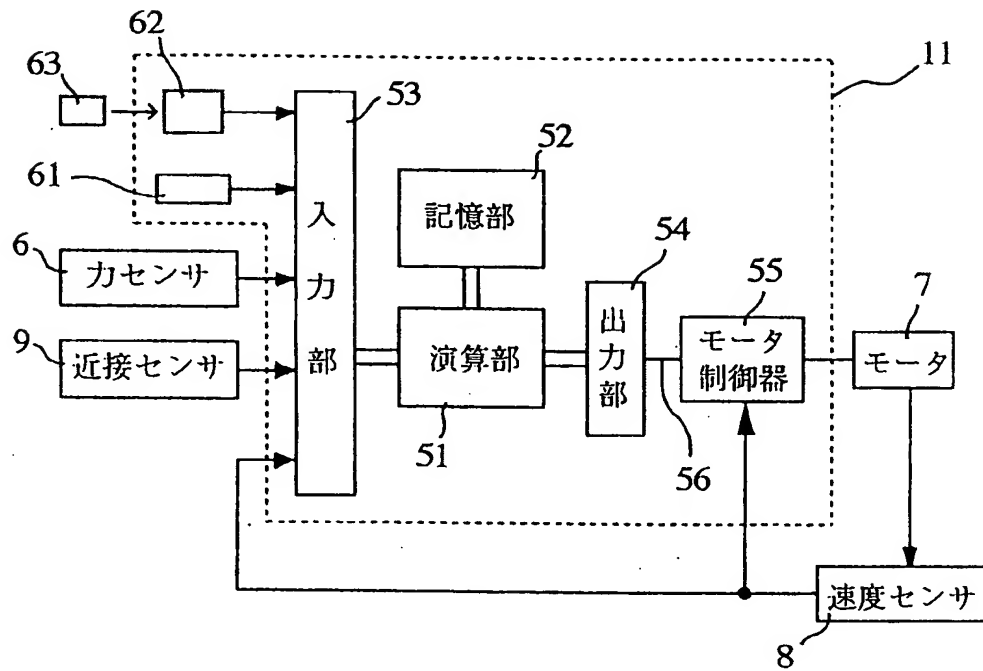


(B)

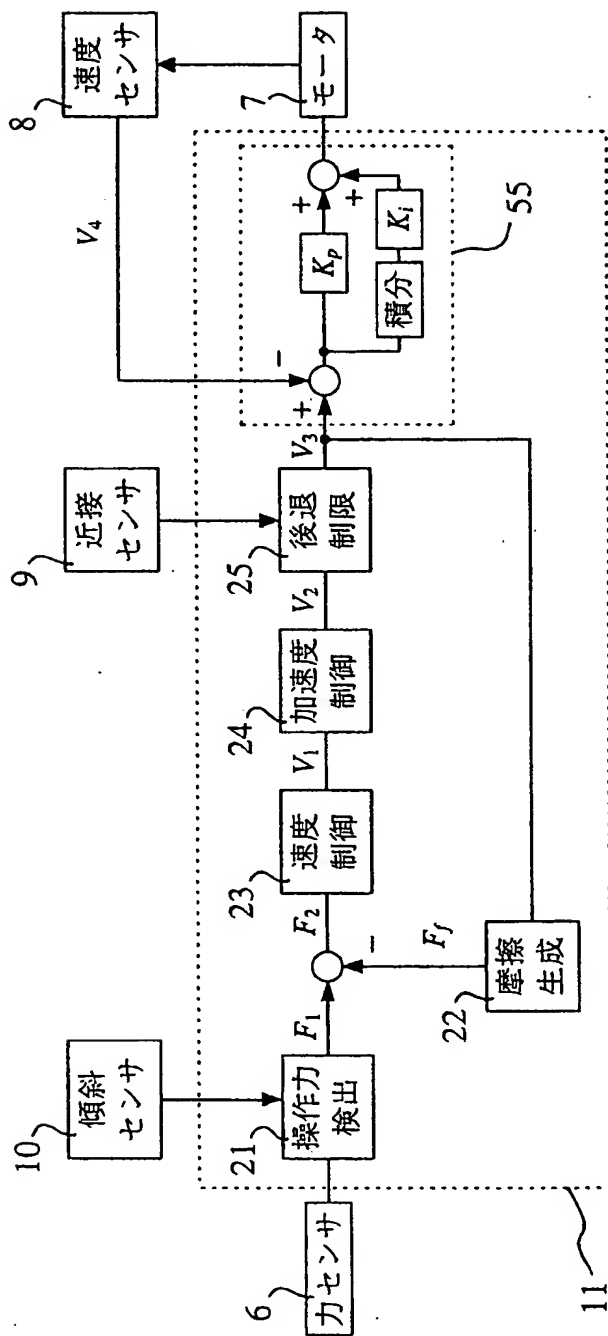


2 / 8

第2図

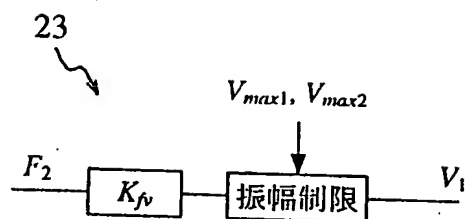


第3図



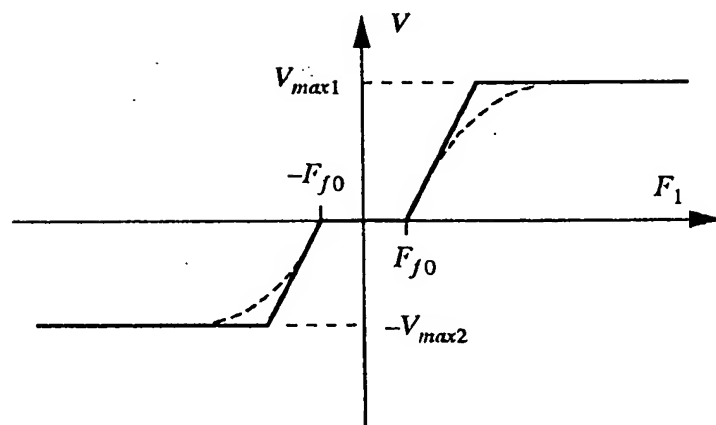
4 / 8

第4図



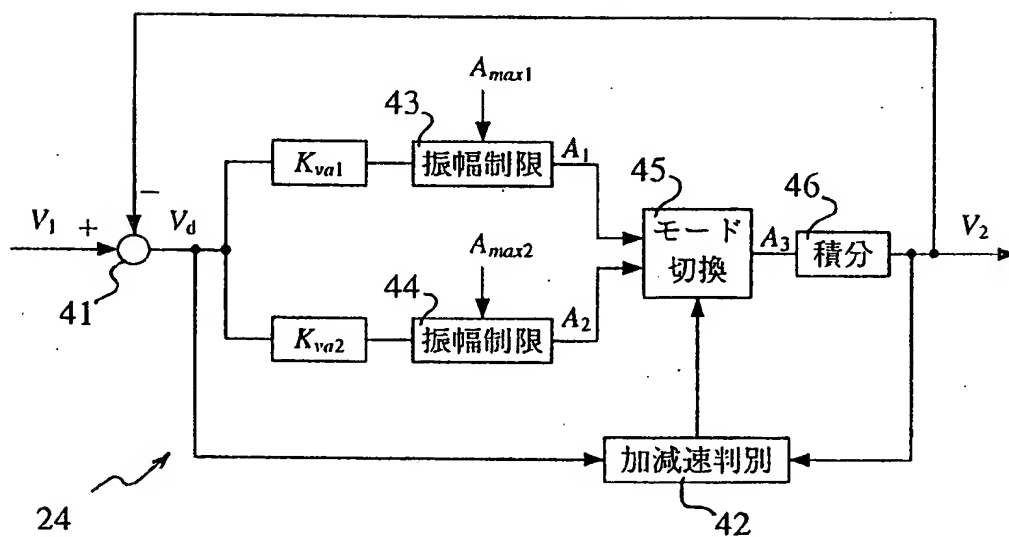
5 / 8

第5図

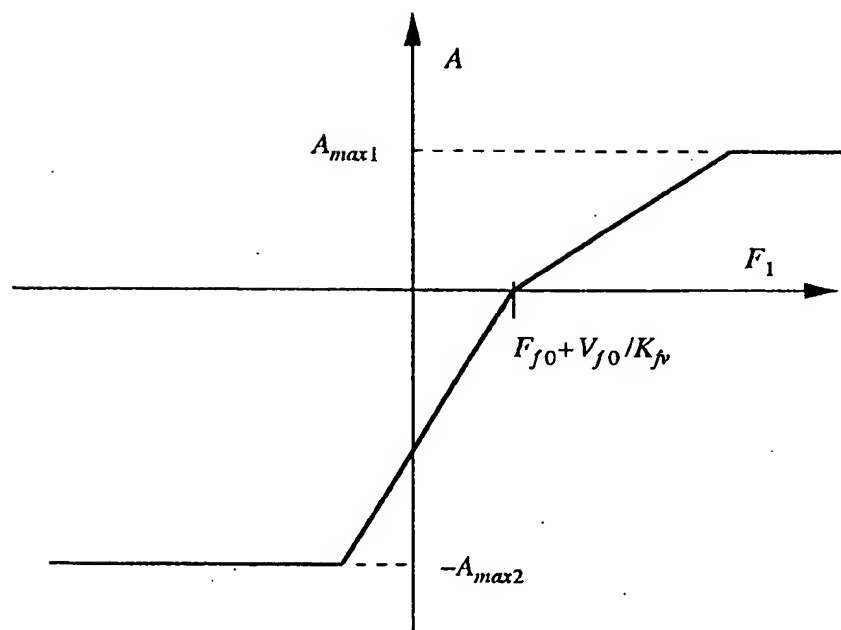


6 / 8

第6図

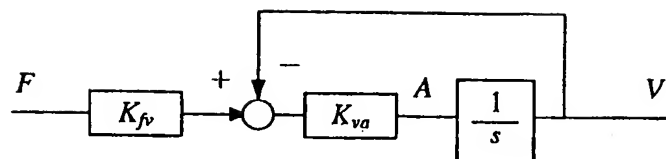


第 7 図



8 / 8

第 8 図



## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP97/00837

## A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int. Cl<sup>6</sup> A61H3/04

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int. Cl<sup>6</sup> A61H3/00-3/06, A61G1/00-5/14

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1926 - 1997
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971 - 1997
Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994 - 1997

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP, 5-329186, A (Hitachi, Ltd.), December 14, 1993 (14. 12. 93), Figs. 1 to 3 (Family: none)	1 - 7
A	JP, 5-168662, A (Sanyo Electric Co., Ltd.), July 2, 1993 (02. 07. 93), Claim (Family: none)	1 - 7
A	JP, 4-71554, A (Sanyo Electric Co., Ltd.), March 6, 1992 (06. 03. 92), Page 2, upper left column, lines 2 to 6 (Family: none)	1 - 7
Y	JP, 57-93058, A (Matsushita Electric Works, Ltd.), June 9, 1982 (09. 06. 82), All the items (Family: none)	8

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.☐ See patent family annex.

\* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier document but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&amp;" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

June 10, 1997 (10. 06. 97)

Date of mailing of the international search report

July 1, 1997 (01. 07. 97)

Name and mailing address of the ISA/

Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.



## 国際調査報告

国際出願番号 PCT/J P 97/00837

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int Cl<sup>6</sup> A61H 3/04

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int Cl<sup>6</sup> A61H 3/00 - 3/06, A61G 1/00 - 5/14

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報

1926年 - 1997年

日本国公開実用新案公報

1971年 - 1997年

日本国登録実用新案公報

1994年 - 1997年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	J P, 5-329186, A (株式会社日立製作所), 14. 12月. 1993 (14. 12. 93), 第1-3図 (ファミリーなし)	1-7
A	J P, 5-168662, A (三洋電機株式会社), 2. 7月. 1993 (02. 07. 93), 請求の範囲 (ファミリーなし)	1-7
A	J P, 4-71554, A (三洋電機株式会社), 6. 3月. 1992 (06. 03. 92), 第2頁左上欄第2-6行 (ファミリーなし)	1-7
Y	J P, 57-93058, A (松下電工株式会社), 9. 6月. 1982 (09. 06. 82), 全項目 (ファミリーなし)	8

☐ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」 先行文献ではあるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」 口頭による開示、使用、展示等に関する文献

「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&amp;」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

10. 06. 97

国際調査報告の発送日

01.07.97

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/J P)

郵便番号100

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)



4C

9052

山 中 真

電話番号 03-3581-1101 内線 3453